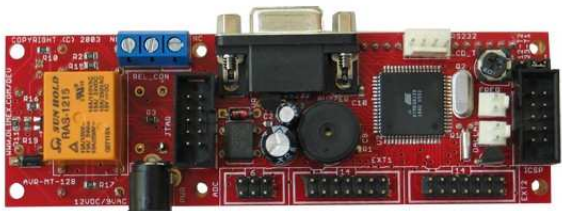
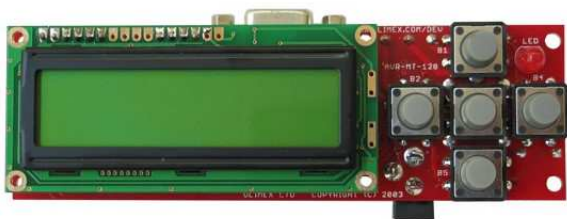



Funkčný model robotického manipulátora s diaľkovým prenosom signálov



Rakalárska práca 2010

Súbor Komunikácia Manipulátor About



Poloh Rýchlosť Prává Ľavá

Žiadané 12 % 12 %
Skutočné 12 % 12 %
Reg. zosah 32 % 30 %
Vzdialenosť 9,24 m

12 % Brzdenie Rampa
Smer 0 %

Osvetlenie
Svetla Podsvietenie
OFF OFF

BLUE RED

GPS
Stav OFF

Komunikácia
PORT OFEN
Online time 01:43
Open Port CCM2
Close Port 9600 baud
Nahrávanie dát OFF

Robot Systém IR Senzory
Napätie 12,5 V Pravy 35 cm
Teplota 22 °C Predny 40 cm
Vntrny CN Ľavy 40 cm
Kr 4 Zadny 40 cm
Kl 2 Ultrazvuk 96 cm

Vyslané pakety 1686 Prijaté pakety 1686 Úspešnosť prenosu 92,88 %

© Fraňásek Ďurovský 2010

